



Katedra Systemów Automatyki

Zespół projektowy: 13@KSA'2019	Wojciech Knott (lider) Patrycja Michalska Andrzej Skrzyński
Opiekun:	dr inż. Piotr Fiertek
Klient:	dr inż. Jacek Lebieź
Data zakończenia:	21.06.2019
Słowa kluczowe:	Platforma Stewarta, Symulacjach rzeczywistości wirtualnej



TEMAT PROJEKTU:

Sterowanie platformą Stewarta 6DOF

CELE I ZAKRES PROJEKTU:

Celem projektu jest opracowanie modułu sterowania platformą Tryton produkcji Arex, będącą platformą wychylną Stewarta.

1. Opracowanie interfejsu programowania aplikacji (ang. Application Programming Interface API) pozwalającego na wykorzystanie platform.
2. Opracowanie aplikacji, w symulacjach rzeczywistości wirtualnej (np. w symulacji łodzi motorowej).
3. Opracowanie dokumentacji.

OSIĄGNIĘTE REZULTATY:

1. Sporządzanie listy elementów do zakupu w celu uruchomienia platformy.
2. Zakup podzespołów do budowy czujnika nachylenia.
3. Analiza otrzymanych ofert sprzętu potrzebnego do uruchomienia platformy.

CECHY CHARAKTERYSTYCZNE ROZWIĄZANIA, KIERUNKI DALSZYCH PRAC:

Cechy charakterystyczne:

1. Uniwersalne zastosowanie platformy (możliwa realizacja wielu symulatorów).
2. Nośność platformy do 2 ton.
3. Czujnika nachylenia nadzorujący pracę platformy.

Kierunki dalszych prac:

1. Budowa czujnika nachylenia.
2. Wyznaczenie równań kinematyki odwrotnej Platformy Tryton.